**Document de vision**

**Développement collaboratif**

**Acteurs :**

Nicolas Buffon (jokahero@gmail.com), Marc Plano-Lesay (marc.planolesay@gmail.com), Jean-Christophe Ricard (jch.ricard@gmail.com), Adrien Vetillart (adrien.vetillart@gmail.com).

**Versions :**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Version | Auteur | Date | Description |
| 1.0 | Marc Plano-Lesay | 24/11/2011 | Création |

I. Problème 4

II. Énoncé de la vision 5

III. Principaux acteurs concernés 6

IV. Caractéristiques du logiciel 7

# Problème

L’organisation des secours lors d’une catastrophe majeure est un problème important. La formation des équipes de roboticiens nécessite un entrainement et un maintien à niveau constant.

Devant la difficulté et les problèmes soulevés par un entrainement en conditions réelles, la solution la plus simple à mettre en place est l’élaboration d’un simulateur, permettant à plusieurs personnes de s’entrainer en même temps, pour un coût très faible.

Outre le coût réduit comparé à un entrainement en conditions réelles, le simulateur a des avantages que ne permettent pas les conditions réelles : il est possible de mettre la simulation en pause afin de prendre le temps d’évaluer une situation donnée, d’influer sur les conditions météorologiques durant la simulation, …

# Énoncé de la vision

L’application permet de simplifier la formation des roboticiens. Il propose la simulation de réaction à un incident dans des conditions identiques à un incident réel, dans lequel l’opérateur peut interagir avec des robots virtuels, sans les contraintes liées à un test réel, tout étant virtuel.

Le simulateur permet donc d’effectuer toutes les actions possibles avec les robots réels, mais aussi de mettre en situation n’importe quel cas possible dans la réalité : différents climats, différents types de terrains, …

De plus, l’application permet à l’utilisateur d’enregistrer des statistiques, ce qui permet au roboticien de voir s’il réalise une meilleure performance que la fois précédente.

# Principaux acteurs concernés

Le logiciel est développé à la demande de M. Guiochet, par une équipe de 4 personnes : M. Buffon, M. Plano-Lesay, M. Ricard et M. Vetillart.

Les utilisateurs sont les futurs roboticiens en formation, mais aussi les roboticiens actuels, pour des besoins de maintien du niveau.

# Caractéristiques du logiciel

Le simulateur ne nécessitant pas de performances critiques (ce qui n’aurait pas été le cas avec par exemple un logiciel de pilotage des robots réels, en temps réel), il sera développé en Java.

Ce choix a été imposé par le client, mais se prête bien au projet dans le sens où il permettra d’être portable et développé assez rapidement, en étant extensible.

Le logiciel permettra donc aux utilisateurs de simuler dans des conditions les plus proches de la réalité possible des interventions de robots pompiers.